



(11)Publication number:

05-281393

(43) Date of publication of application: 29.10.1993

(51)Int.CI.

G21C 17/013 GO2B 6/00

G02B 6/28

(21)Application number: 04-081072

(71)Applicant: TOSHIBA CORP

(22)Date of filing:

02.04.1992

(72)Inventor: SASAKI KEIICHI

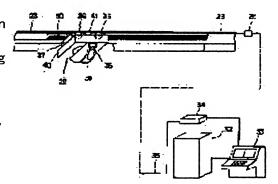
(54) MOVABLE MONITOR AND ITS LEAK OPTICAL AXIS FIBER

(57)Abstract:

PURPOSE: To improve frequency characteristics and prevent the effect of electromagnetic noize in a movable

monitor.

CONSTITUTION: The title device has a movable mechanism capable of moving along a track, an operation mechanism for operating an inspection device loaded on the movable mechanism, a control circuit part controlling the movable mechanism and the operation mechanism and a host computor and a console for controlling them. A leak optical axis fiber 23 is laid along a track 29 and a control circuit loaded on the movable monitor main body 28 is provided. By using an electricity and light signal convertor converting electric signal to light signal and a light and electricity signal converter converting light signal to electricity signal obtained through the leak optical axis fiber 23, communication is possible at an arbitrary point on the track.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

31.08.1998

[Date of sending the examiner's decision of

rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or

application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

3119524

[Date of registration]

13.10.2000

[Number of appeal against examiner's decision

of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's

decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顯公開番号

特開平5-281393

(43)公開日 平成5年(1983)10月29日

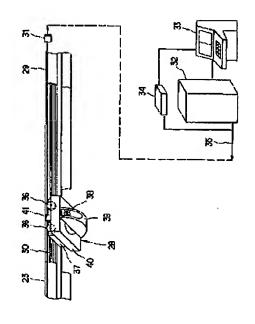
(51)Int.CL ⁵ G 2 1 C 17/013 G 0 2 B 6/00	磯別記号	庁内整理番号	FI		技術表示管所			
6/28	v	7820-2K 7808-2G 6920-2K		17/ 00 6/ 00		H		
				審查請求	永請 求	請求項の	数2(全 6	頁)
(21)出類登号	特 期平4-81072		(71)出頃人	000003078 株式会社泉芝				
(22)出戰日	平成 4 年(1992) 4 月	(72)発明者	神奈川県川崎市幸区堀川町72番 (72)発明者 佐々木 恵一					
					具横浜市磯子区新杉田町 8 番地 株 東芝横浜事業所内			
			(74)代理人	弁理士	波多野	久 (対	1名)	
			•					

(54)【発明の名称】 移動式監視装置およびその漏洩光軸ファイバ

(57)【要約】

【目的】移動式監視装置において、周波数特性の向上、 かつ電遊的なノイズの影響防止等を図る。

【構成】軌道に沿って移動可能な移動機構部と、この移動機構部に搭載された点検装置を動作させる動作機構部と、この移動機構部および動作機機部を制御する副御回路部と、これらを制御するホストコンピュータおよび操作盤とを有する。軌道29に沿って敷設された漏洩光軸ファイバ23と、移動監視装置本体28に搭載される制御回路とを具備する。電気信号を光信号に変換する電気・光信号変換器21、漏洩光軸ファイバ23を介して得られた光信号を電気信号に変換する光・電気信号変換器21、漏洩光軸ファイバ23を介して得られた光信号を電気信号に変換する光・電気信号変換器24により軌道上の任意位置において通信可能とする。



特闘平5-281393

【特許請求の範囲】

【請求項1】 「軌道に沿って移動可能な移動機構部と、 この移動機構部に搭載された点検装置を動作させる動作 機構部と、前記移動機構部および動作機構部を制御する 制御回路部と、これらを副御するホストコンピュータお よび指示を与える操作盤とを有する移動式監視装置にお いて、軌道に沿って敷設された漏洩光軸ファイバと、移 動監視装置本体に搭載される制御回路と、電気信号を光 信号に変換する電気・光信号変換器と、前記漏洩光軸フ ・電気信号変換器とを設けたことを特徴とする移動式監 視鉄證。

【請求項2】 屈折率の異なる三種類の材質で構成され る光ファイバであって、全反射用の第1のクラッドでコ アを覆い、この第1のクラッド内を任搬される光情報の -部を該クラッドの外部へ導く第2のクラッドを、前記 第1のクラッドに軸方向に連続的に設けてなるととを特 徴とする移動式監視装置における漏洩光輪ファイバ。

[0001]

【発明の詳細な説明】

【産業上の利用分野】この発明は、各種プラントなどに 適用され各種の点検を行なう移動式監視装置およびその 漏洩光軸ファイバに関する。

[0002]

【従来の技術】近年、各種プラントの保守点検を行なう ため、テレビカメラ、赤外線カメラ、マイクロフォンな どを搭載して走行し、保守点検を行なうようにした移動 監視装置の関発が進められている。特に原子力プラント では保守点検環況が複雑なことから予め敷設された軌道 上を移動する方式の移動式監視装置が実用化されてい る.

【0003】例えば原子力発電プラントでは、図6に示 すように炉容器 1 の周囲に主蒸気配管 2 や再循環系配管 3が接続されており、これらの配管にはそれぞれ主蒸気 陽能弁4や再循環ポンプ5が介持され、また逃し弁6な どが設けられている。さらに、炉容器1の周囲には多数 のローカルクーラ7が分散して設置されており、移動式 監視装置本体の走行軌道は上記の機器や配管に沿って復 維に屈曲した状態に敷設されている。

いられている移動式監視装置は、図?にその一例を示す ように走行軌道9に移動式監視装置本体10,10が懸 量モノレール式に定行自在に懸吊支持され、定行軌道9 内には移動式監視装置本体10に給電や信号伝達を行な うためのトロリー線 1.1. ギャラック (図示せず) が坦 欲されている。

【0005】との移動式監視装置本体10は、コントロ ール用およびデータ保有のためのホストコンピュータ! 2. 移動式監視装置本体10を操作する操作盤13、制

ストコンピュータ12ねよび信号伝送器14とトロリー 線11とは、信号電送路15によって接続されている。 【0006】移動式監視装置本体10は、図8に示すよ うに走行軌道9を走行する車輪16、16、これを駆動 するための走行駆動部17.テレビカメラ18.とのテ レビカメラ18を支持する雲台19、走行駆動部17お よび雲台19を制御する制御回路、テレビカメラ18の 信号を伝送する電気回路部20などを有している。制御 回路にはマイクロコンピュータが内蔵されており、これ ァイバを介して得られた光信号を電気信号に変換する光 15 は図7の信号伝送路15ねよびトロリー線11などを介 して操作盤13に接続されている。

2

[0007]

【発明が解決しようとする課題】上記の移動式監視装置 では、制御信号および映像信号をトロリー線11を介し てホストコンピュータ12および操作盤13へ伝送して いるため、次のような問題点があった。即ちトロリー線 11は真銹製であり、このトロリー線11を信号伝送路 として使用すると国波数帯域幅が一様でないことから信 号安定性が得られず、またトロリー線11は被覆されず 20 にむき出しになっているため、アンチナ効果によって外 乱ノイズ(主として電磁的なもの)が重量され、信号伝 送上有害なノイズとなって制御信号が誤動作したり、テ レビ映像に外乱ノイズが乗って画像を乱すなどの問題点

【0008】この発明は、上記の問題点を解消するため になされたもので、その目的とするところは、周波数符 性に優れ、かつ電磁的なノイズの影響を受けることのな い移動式監視装置およびその漏洩光軸ファイバを提供す るものである。

[0009]

【課題を解決するための手段】請求項1の発明は、軌道 に沿って移動可能な移動機構部と、この移動機構部に搭 載された点検装置を動作させる動作機構部と、前記移動 機構部および動作機構部を制御する制御回路部と、これ らを副御するホストコンピュータおよび指示を与える操 作盟とを有する移動式監視装置において、軌道に沿って 教設された漏洩光軸ファイバと、移動監視装置本体に搭 載される制御回路と、電気信号を光信号に変換する電気 - 光信号変換器と、前記録液光軸ファイバを介して得ち 【10004】とのような原子力発電ブラントにおいて用 40 れた光信号を電気信号に変換する光・電気信号変換器と を設けたことを特徴とする。

【0010】請求項2の発明は、屈折率の異なる三種類 の付買で構成される光ファイバであって、全反射用の第 1のクラッドでコアを窺い、この第1のクラッド内を伝 鍛される光情報の一部を該グラッドの外部へ導く第2の クラッドを、前記第1のクラッドに軸方向に連続的に設 けてなることを特徴とする。

[0011]

【作用】移動式監視装置に対する通信においては、ホス 御信号を伝送する信号伝送器14などを備えている。ホ 50 トコンピュータおよび採作盤から移勤式監視装置本体に (3)

制御信号が送信される。この制御信号は信号伝送路を通 じて走行軌道に送られ、走行軌道に到達した制御信号は **走行軌道に沿って敷設されている漏洩光軸ファイバへ入** 力される。この入力された制御信号は煽洩光軸ファイバ に沿って光信号を漏洩する。

【0012】光ファイバから漏洩した光信号は、移動式 監視装置本体に搭載されている光・電気信号変換器に入 力されて光信号から電気信号に変換され、その後マイク ロコンピュータにより判別がなされる。

【0013】また、移動式監視装置本体に搭載されてい るテメビカメラなどの信号やその制御信号は、電気・光 信号変換器に入力されて電気信号から光信号に変換さ れ、変換された信号は漏波光軸ファイバに入力されて信 号伝送路を通じ光・電気信号変換器に入力され。光信号 が電気信号に変換されて操作盤やホストコンピュータに 入力される。従って漏洩光軸ファイバの使用により漏洩 光軸ファイバに沿って連続的に通信が可能となる。 [0014]

【実施例】以下との発明の一実施例を図面を参照して設 明する。

【0015】図1は漏洩光軸ファイバを用いた移動式監 視袋置のシステム構成例を示し、図2は漏洩光軸ファイ バを用いたシステム構成例を示し、 図3は移動式監視装 置本体の一例を示している。

【0016】との実施例では、図2に示すように、電気 ・光信号変換器21、光コネクタ22.漏洩光軸ファイ バ23、光・電気信号変換器24などを備えている。

【0017】漏洩光軸ファイバ23は、図4および図5 に示すものと同様で、光情報を伝送するコア25と、こ のコア25内を任鎖される光情報をコア25に全反射さ 30 せるため、コア25に被覆された第1のクラッド26 と、この光情報を外部に積極的に漏らすため第1のクラ ッド26にスパイラル状に登装された第2のクラッド2 7とを有する構成とされている。すなわち、この顕微光 韓ファイバ23は屈折率の異なる三種類の光伝搬可能な 材質で構成され、第2のクラット27から光信号が漏洩 光軸ファイバ23に沿って連続的に得られるようになっ

【①①18】との実施例による移動式監視装置のシステ ム構成を図1によって説明すると、移動監視装置本体2 40 8が走行軌道29に懸量モノレール式に懸吊支持され、 走行軌道29内には移動式監視装置本体28に結解する トロリー很多の、ギャラック(図示せず)が坦設されて おり、同時に信号伝送を行なう漏洩光軸ファイバ23が 敷設されている。図中31は光コネクタである。このほ か移動式監視装置本体28のコントロールおよびデータ を保有するホストコンピュータ32、移動式監視装置本 体28を操作する操作盤33、前述の電気・光信号変換 器21、光・電気信号変換器24等が付設される。ホス トコンピュータ32 および信号伝送路34 と漏洩光輔フ 50 【0026】

ァイバ23とは信号伝送路35で接続されている。

【0019】移動式監視装置本体28は、図3に示すよ うに走行軌道29を走行する車輪36、36を駆動する ための走行駆動部37と、テレビカメラ38と、このテ レビカメラ38を駆動する雲台39と、前記走行駆動部 37 および雲台39を制御する制御回路を含み、前記テ レビカメラ38の信号伝送用電気回路部40、制御信号 や映像信号(TV信号)を光信号に変換する電気・光信 号変換器41で構成されている。前記副御回路にはマイ クロコンピュータが内蔵されており、図1の信号任送路 35および漏洩光軸ファイバ23を介して接続されてい る共に、電気・光信号変換器21、光・電気信号変換器 22を介して操作盤33に接続されている。

【0020】次に作用を説明する。

【0021】操作盤33により移動式監視装置本体28 へ操作指令を発すると、ホストコンピュータ32で操作 支持内容とデータとを基に制御命令が作られ、この制御 命令により電気・光信号変換器21において電気信号が 光信号に変換される。

【0022】との変換された光信号は、信号伝送路35 を通じて走行軌道29内の顕洩光軸ファイバ23へ入力 され、漏洩光軸ファイバ23は光信号を伝搬しながらそ の一部を第2のクラッド27から外部へ漏洩させる。即 ち光信号は走行軌道29に沿って漏洩していることにな る。この漏洩している光信号は移動式監視装置本体28 に搭載されている光・電気信号変換器41へ入力されて 電気信号に変換される。

【①023】とうして電気信号に変換された制御命令 は、移動式監視装置本体28に搭載されているマイクロ コンピュータにより識別され、走行駆動部37や雲台3 9などの制御が行なわれる。

【①①24】またマイクロコンピュータからの副御命令 は移動式監視装置本体28に搭載されている電気・光信 号変換器41へ入力されて光信号に変換され、変換され た光信号は漏液光軸ファイバ23内に入射されて顕洩光 輔ファイバ23内および信号伝送路35を通じて光・電 気信号変換器24个入力される。ここで変換された電気 信号は操作盤33やホストコンピュータ32で識別さ れ、また移動式監視装置本体28に搭載のテレビカメラ 38の信号も同様に伝送されて操作型33上のモニタに 映し出される.

【0025】なお、漏洩光軸ファイバ23の具体的構成 としては前述のほか、コア25に屈折率の異なる第2の クラッドをスパイラル状に巻きつけ、その他の部分を第 1のクラッドで覆うようにしてもよく、またコアにV海 をスパイラル状に形成し、ファイバ内の光を外部に導く ようにしてもよい。さらに第2のクラッドは輪方向一定 位置に連続的に形成されていればよく。その形状は特に 問わない。

(4)

特闘平5-281393

【発明の効果】以上のように、請求項1の発明に係る移 動式監視装置によれば、信号伝送路に顕視光輪ファイバ を用いたことにより、信号伝送する周波数帯域帽で一様 でかつ信号の高い安定性が得られ、特に電気・光信号変 換器、光・電気信号変換器の周波数特性も高められると 共に、可視光帯域の波長による影響 (光の強度) を受け ないよう比較的影響の少ない赤外線帯域の波長の光を利 用することによって一層安定した一様な信号伝送が可能 となる。

【0027】また、外乱から復入するノイズの大部分は 10 電磁的なものであり、その周波数は約数GH2以下であ るととから、光、特に赤外線帯域を用いることにより電 礎的な外乱の影響を受けにくく、かつ軌道周辺のモータ や電気スパークなどの影響も受けず、従って漏洩光輪フ ァイバに外乱ノイズが重畳されることがなく、信号伝送 上有害ノイズの影響を排除することができる。

【0028】また、請求項2の発明に係る漏洩光軸ファ イバによれば、従来ケーブルの両端でしか情報交換が行 なえなかったものを、軸方向連続的に設けられた第2の クラッドを介してファイバ内の光情報を軸方向に連続的 20 23 漏洩光軸ファイバ に取出すことができるなどの優れた効果が奏される。

【図面の簡単な説明】

【図1】この発明による移動式監視装置の一裏銘例を示 すシステム構成図。

【図2】図1の源洩光輪ファイバ部分を示すシステム機 成团。

*【図3】図1の移動式監視装置本体を示す斜視図。

【図4】図2の源洩光輔ファイバを示す部分拡大斜視

【図5】図2の原洩先輪ファイバを示す断面図。

【図6】原子力発電プラントを示す斜視図。

【図7】従来の移動式監視装置を示すシステム構成図。

【図8】従来の移動式監視装置本体を示す斜視図。

【符号の説明】

1 炉容器 9.29 走行軌道

10.28 移動監視装置本体

12.32 ホストコンピュータ

13.33 操作盤

14.34 信号伝送路

15、35 信号伝送路

17.37 走†那動部

18.38 テレビカメラ

20.40 信号伝送用電気回路部

21 電気·光信号変換器

24 光 電気信号変換器

25 27

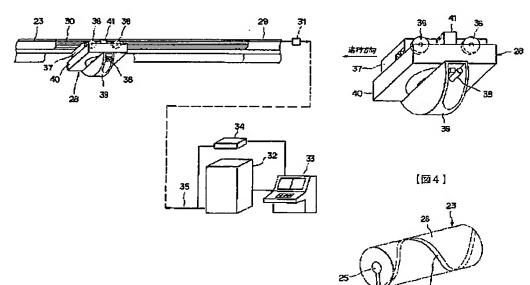
26 第1のクラッド

27 第2のグラッド

4.1 電気·光信号変換器

[図1]



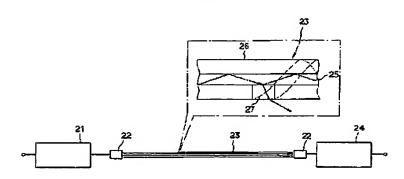


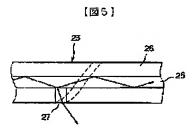


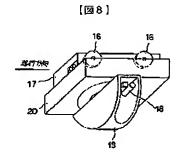
(5)

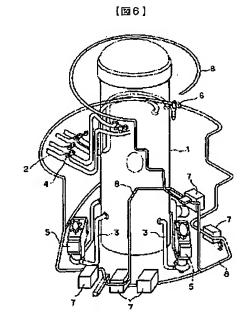
特闘平5-281393

[図2]



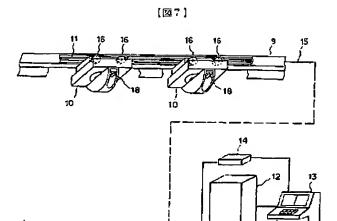








特闘平5-281393



(6)